Best Available Copy

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

no selectors

of class

(11)Publication number:

03-124110

(43) Date of publication of application: 27.05.1991

(51)Int.CI.

H03H 17/02 H03G 5/02 H04R 3/04

(21)Application number: 01-262265

(71)Applicant: YAMAHA CORP

(22)Date of filing:

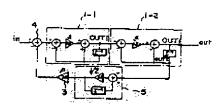
09.10.1989

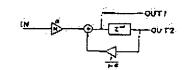
(72)Inventor: ANDOU TOKIHARU

(54) DIGITAL CONTROLLED FILTER

(57)Abstract:

PURPOSE: To improve the filter characteristic and to facilitate how to use the filter by adopting a filter in which addition in a characteristic equation of an analog linear low pass filter is realized by an adder, subtraction is by subtractor, multiplication is by a multiplier and integration is realized by an accumulator and employing an insertion filter with a characteristic whose transmission gain is decreased at a frequency being a half of the sampling frequency for signal processing. CONSTITUTION: A 2nd low pass filter 5 is constituted entirely the same as unit filters 1-1, 1-2 except that a coefficient a of a multiplier M is set to 1/2 and its cutoff frequency fo is set nearly to fs/4. An output OUT 2 among outputs of the unit filter is inputted to a multiplier 3 via the 2nd low pass filter 5 and the multiplier 3 multiplies the input with a prescribed coefficient β. A subtractor 4 subtracts an output of the multiplier 3 from an input sample waveform signal and inputs the result to the unit filter 2. The filter characteristic is changed by varying the coefficient β.





LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's

decision of rejection]
[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2000 Japan Patent Office

四公開特許公報(A)

平3-124110

50 Int. Cl. 5

識別記号

庁内整理番号

(3)公開 平成3年(1991)5月27日

H 03 H 17/02 H 03 G H 04 R 3/04

8837-5 J P

8326-5 J 8946-5 D

未請求 請求項の数 4 (全7頁) 審査請求

60発明の名称

デイジタルコントロールドフイルタ

時 暖

②符 頭 平1-262265

願 平1(1989)10月9日 22出

明 饱発

静岡県浜松市中沢町10番1号 ヤマハ株式会社内

ヤマハ株式会社 勿出 顋 人

静岡県浜松市中沢町10番1号

弁理士 伊東 哲也 外1名 何代 理 人

1. 発明の名称

ディジタルコントロールドフィルタ

2. 特許請求の範囲

(1) アナログー次ローバスフィルタの特性式に おける加算を加算器に、放算を減算器に、乗算を 乗算器に、積分を架算器に各々置換してなり動作 時同一のカットオフ周波数を設定されるディジタ ルー次ローバスフィルタからなる単位フィルタで あって複数個を凝続接続したものと、

定の係数を乗算する乗算器と、

入力信号から前記乗算器の出力を減算して縦続 接続された初段の単位フィルタに入力する加減算 器と、

前記信号の標本化周波数の1/2の周波数にお いて伝達ゲインが低下しており、前記複数個の単 位フィルタ、乗算器および加減算器からなる閉ル ープ中に挿入された挿入フィルタと

を具備することを特徴とするディジタルコント

- (2) 前記挿入フィルタは、前記単位フィルタの カットオフ周波数より高くこの単位フィルタを動 作させる標本化周波数の1/2の周波数より低い カットオフ周波数を設定されたディジタルローバ スフィルタである請求項1記載のディジタルコン トロールドフィルタ。
- (3) 前記挿入フィルタは、前記乗算器および加 減算器からなる帰還ループ中に挿入されている語 求項 1 記載のディジタルコントロールドフィル 9.
- (4)前記単位フィルタは、1標本化周波数前の データを表わす記号を 2~1として

$$H(z) = \frac{\underline{B}\underline{D}}{\underline{J}\underline{D}} = \frac{\alpha}{1 - (1 - \alpha)Z^{-1}}$$

で表わされる伝達関数を前記特性式とするフィル

タである請求項2記載のディジタルコントロール ドフィルタ。

3. 発明の詳細な説明

[産業上の利用分野]

この発明は、アナログ式のポルテーシコントロールドフィルタと同様の特性と使い易さを持ったディジタルコントロールドフィルタに関する。

【従来技術】

アナログのミュージックシンセサイザ等では、第9図に示すようなVCF(ポルテージコントロールドフィルタ)が盛んに用いられる。ここで、各単位フィルタ1-1、1-2、・・・・1-nは、例えばCRのバッシブ回路等を用いてカットオフ周波数を可変できるように構成された一次ローバスフィルタからなり、その低域通過伝達関数は、

$$H (s) = \frac{a}{a+s} \cdots \cdots (1)$$

カットオフ周波数1cは、

第9図のアナログフィルタにおける単位フィルタの代わりに特開昭 6 1 - 1 8 2 1 2 号に開示されたようなディジタル一次ローバスフィルタを用いその特性を制御可能なディジタルコントロールドフィルタを構成することを試みた。

第10図にその一例を示す。同図において、符号「十」は無印または十印の付された入力協へ入力されるデータを加算し一印の付された入力協議等とは減算する加算器または減算という)を乗算する乗算器、 Z では入力されるデータをサンブリングバルスの1周期(標本化周期)
T 遅延させる遅延回路である。また、各乗算器の上方に付された符号はその乗算器において信号に乗算する係数を示している。

同図において、単位フィルタであるディジタル 一次ローパスフィルタ 1 -1。 1 -2 は、アナログ 一次ローパスフィルタの特性式における加算を加 算器に、滅算を滅算器に、乗算を乗算器に、 積分 を累算器に各々置換してなるもので、その低域通

$$f_{c} = \frac{a}{2 \pi} \cdots \cdots (2)$$

で表わされる。

また、帰還回路 3 および減算回路 4 は、縦続接続された単位フィルタ 1 -1、1 -2、・・・・1 -nの終設 1 -nの出力を初設に負帰還するためのものである。帰還回路 3 のゲイン 8 は、 V C F のカットオフ周波数 1 。近傍におけるレゾナンスに関連する

ディジタルのミュージックシンセサイザ等において、このようなVCFに対応するもの(ディジタルコントロールドフィルタ)としては、FIR(フィニットインパルスレスポンス)形または IIR(インフィニットインパルスレスポンス) 形のディジタルフィルタが用いられている。

しかしながら、これらのディジタルフィルタは 同時に設定すべき乗算器の係数が多く、またこれ らの係数とフィルタ特性との関係が複雑なため、 制御が難しいという不都合があった。

本発明者等はこのような欠点を解消するため、

過伝達関数は、

$$H(z) = \frac{\alpha}{1 - (1 - \alpha)z^{-1}} \cdots (3)$$

で表わされる。また、カットオフ周波数 f c は、 α (= a T) が l より充分に小さければ

$$f_c = \frac{\alpha f_s}{2 \pi} \qquad \cdots \qquad (4)$$

(但し、 f : はサンブリング周波数)で表わされる。すなわち、このディジタル一次ローバスフィルタは、アナログフィルタと殆ど同じ周波数特性を持つとともに、乗算器の係数 αとフィルタ特性との関係が単純でアナログフィルタと同じように扱い易いという長所を有している。

第10図のディジタルコントロールドフィルタにおいては、乗算器 M の係数 a および乗算器 3 の係数 B を設定することによって 周波 数特性を第11図のように任意に設定することができる。ここで、カットオフ周波数は、式(4)からも分るように、乗算器 M の係数 a に依存する。また、要算器 3 の係数 B は前記アナログ V C F における

帰還回路3のゲインに対応し、フィルタのカット オフ周波数1。近傍におけるレゾナンスに関連する。

[発明が解決しようとする課題]

とこれかのディンとを出いている。 ドフィルタにおいている。 のディンとをはびがける。 では、としていると、サービにはのの発振を生いる。 の1/2の周辺の発振を生い地大では、 の1/2の周辺には、有限のでは、 の1/2のの発振をは、間辺のでは、 の1/2のの発振をは、 の1/2ののでは、 の1/2ののでは、 の1/2ののでは、 の1/2ののでは、 の1/2ののでは、 の1/2ののでは、 の1/2ののでは、 の1/2ののでは、 の1/2ののでは、 の1/2のでは、 の2のでは、 の2のでは、 の2のでは、 の2のでは、 の3のでは、 の4のでは、 の5のでは、 の5

タを、前記複数個の単位フィルタおよび帰還回路 からなる閉ルーブ中を挿入したことを特徴として いま

挿入フィルタとしては、バンドバスフィルタや前記一次ローバスフィルタのカットオフ周波数より高く前記標本化周波数の 1 / 2 の周波数より低いカットオフ周波数を設定された別のディジタルローバスフィルタを用いることができる。

ここで、減算器とは、反転器と加算器とにより 等値的に減算を行なうように構成したものを含む ものである。

[作用]

前記の構成において、複数個の単位フィルタおよび帰還回路からなる部分の動作は、 f = /2の 発振の問題を除けば、第10図のアナログ V C F と略々同様である。前記挿入フィルタは、前記 単位フィルタを動作させる標本化周波数 f = の 1/2の周波数において伝達ゲインが低下してい この発明は、上述した従来例における問題点に 造みてなされたもので、アナログ式のポルテージ コントロールドフィルタと同様の特性と使い易さ を持ったディジタルコントロールドフィルタを提 供することを目的とする。

[課題を解決するための手段]

また、この発明は、前記挿入フィルタを除けばアナログVCFと等価に構成されているため周辺な特性は殆ど同じである。すなわち、単位フィルタを与えることによりカットオフ周波数す。を変していることによりフィルタの共振特性を変えることができ、帰還用の乗算器の係数数をことが配っているとのに、単位フィルタとしてが記時間のディジタルー次フィルタを用いているため、乗算器の係数とフィルタ特性、特にカットオフ周波数す。との関係が単純で扱い島い。

[効果]

このようにこの発明によると、アナログVCFと同様の特性を有し、かつアナログフィルタと同様の使い易さを持ったディジタルコントロールドフィルタを実現することができる。

[実施例]

以下、この発明を実施例に基づき詳細に説明する。なお、全図を通して共通または対応する部分は同一の符号を付して表わす。

第1図は、この発明の一実施例に係るディジタ ルコントロールドフィルタの構成を示す。

同図のフィルタは、ディジタル一次ローバスフィルタである単位フィルタ1-1、1-2、乗算器3 および減算器4、ならびにこの発明の特徴とする 挿入フィルタとして第2のローバスフィルタ5を 具備する。

ディジタルー次ローバスフィルタ 1 - 1 および 1 - 2 は、特開昭 6 8 - 1 8 2 1 2 号の実施例に記 載されているものと実質的に同じもので、アナロ

この s - z 変換を施すために、 s を l - z ⁻¹に、 a T を α に 置換すると、

$$H (z) = \frac{\alpha}{1 - z^{-1} + \alpha} \cdots (6)$$

になる。この式を遅延回路 2 ⁻¹、 乗算器 α および 加減算器 ± を用いて回路に表わせば第 2 図のようになる。この回路は、係数を除算 1 / (1 + α)により求めなければならず、処理の遅れを招く場合があるから、下記のように修正する。

すなわち、現在のデータと 1 標本化周期前のデータとの差分 1 ー z ⁻¹ は 位分を意味しており、定数αの数分 (1 - z ⁻¹) αは 0 である。これを考慮すると、上式は

$$H (z) = \frac{\alpha}{1 - Z^{-1} + \alpha - (1 - Z^{-1}) \alpha}$$

$$= \frac{\alpha}{1 - (1 - \alpha) Z^{-1}} \cdots (6)$$

のように書き換えることができる。この式を回路 に表わせば第1および第3図のようになる。

第4図は、整合を変換により求めた一次ローバ スフィルタの国路例を示す。 グー次ローパスフィルタのラブラス伝達関数

$$H(s) = \frac{s}{s+a} \cdots (5)$$

に適宜の s - z 変換を施し、この z 関数 H (z)を必要に応じて適宜簡略化した後、回路化したものである。これらのラブラス伝達関数および s - z 変換は、公知である。

採用するS-Z変換としては、

$$s = \frac{1 - z^{-1}}{T}$$

の変換を行なう「微分の差分近似に基づく s - z 変換」や

$$s-a = 1 - z^{-1} \exp(a T) \pm z^{-1}$$

 $(s-a+jb) (s-a+jb)$
 $= (s-a)^2 + b^2$

-1-2 e *T cos (b T) z^{-1} + e **T z^{-2} なる変換対により変換を行なう「整合 z 変換」が 好演である。

微分の差分近似に基づく s - z 変換による場合は、最も簡便である。前記のラブラス伝達関数に

第1~4図のフィルタは、カットオフ周波数が 0 <α <1 の範囲の値で与えられる係数 α に応じ て決定される。そして、 α が 1 より充分に小さい 範囲では前記の変換や近似の精度が高く、カット オフ周波数 1 c と α はほぼ比例関係となり、

$$f_c = \frac{\alpha f_s}{2 \pi} \cdots \cdots (3)$$

(但し、『』はサンブリング周波数)
で表わされる。したがって、この係数 α を変化することにより、カットオフ周波数 を前記第 1 1 図に示すと同様に変化させることができる。このように係数 α がカットオフ周波数 f 。とほぼ比例関係となっているということは、フィルタの制御がし易いことを意味している。

第2~3 図に示したフィルタは、出力端子として O U T 1 およびこの O U T 1 を遅延回路 Z ⁻¹で 1 標本化周期遅延させた出力を発生する O U T 2 を備えている。そして、第1 図においてはフィルタ 1 の出力端子は O U T 1 を用いているがフィルタ 2 の出力端子は O U T 2 を用いている。これ

は、遅延回路を含まない閉ループ(ディレイフリーループ)が形成されると、正常な演算動作が行なわれないので、単位フィルタ 1 -1、1 -2、第 2 のローバスフィルタ 5、乗算器 3 および減算器 4 からなる閉ループに必ず遅延回路 2 -1を含むようにするためである。

第1図において、第2のローバスフィルタ5は、乗算器Mの係数がα'=1/2に設定され、そのカットオフ周波数f。がほぼf。/4に設定されている他は、単位フィルタ1-1、1-2と全く同様に構成されている。第5図は第2のローバスフィルタ5の周波数特性を示す。このフィルタ5は、単位フィルタ1-1、1-2、乗算器3および減算器4からなる閉ループの、周波数fョ/2の発振を防止し、または発振波形の振幅を低減する。

乗算器 3 は、単位フィルタ 2 の出力のうち出力 O U T 2 を、第 2 のローバスフィルタ 5 を介して入力され、これに所定の係数 B を乗算する。

楽音の音色を制御することができる。

[変形例]

また、上述においては第2のローパスフィルタ 5 は、特性を固定していたが、第8図に示すよう 被算器 4 は、入力サンブル波形信号から乗算器 3 の出力を減算して単位フィルタ 2 に入力する。 この係数 B を変化することにより、フィルタ特性 を前記第 1 1 図に示すように変化させることができる。

第6図は、この発明のディジタルコントロールドフィルタを電子楽器の音源に適用する場合の構成例を示す。同図において、61は例えば自然楽器音の各サンブル点データを格納したメモリからなるディジタル波形音源、62はこの発明のディジタルコントロールドフィルタ、63はこのディジタルコントロールドフィルタ 62の出力に基いて楽音を形成する楽音形成手段である。

同図において、ディジタルコントロールドフィルタ62は、第7図に示すように、音色制御信号として与えられるパラメータα制御信号(特に音高データに対応する)によりカットオフ周波数を制御され、かつパラメータ8制御信号(特に音色データに対応する)によりフィルタレゾナンス特性を制御される。これらの制御により、発生する

に、係数γ(αα')によって特性を可変できる ようにしてもよい。

また、挿入されるフィルタは、第1 および第8 図の例に限られるものではなく、高域周波数1。/2付近でゲインの低下しているものであれば、例えば、パンドパスフィルタでもよい。

さらに、前記名係数 (パラメータ) の制御は、 対数制御であってもよい。この場合、乗算である ところを加算で処理することができ、処理を簡略 化することができる。

4. 図面の簡単な説明

第1図は、この発明の一実施例に係るディジタ ルコントロールドフィルタの構成を示す回路図、

第2~4図は、それぞれ第1図における単位フィルタの構成例を示す回路図、

第 5 図は、第 1 図における第 2 のローバスフィルタの周波数特性例を示すグラフ、

第6図は、この発明の一適用例を示す電子楽器 音源の回路図、

特開平3-124110(6)

第7図は、第6図におけるディジタルコントロ ールドフィルタの詳細説明図、

第8図は、第1図のディジタルコントロールド フィルタの変形例を示す回路図、

第9図は、従来のアナログVCFの回路図、

第10図は、この発明に先立って検討したディ ジタルコントロールドフィルタの回路図、

第11図は、第1図および第10図のディジタ ルコントロールドフィルタの周波数特性図、そし

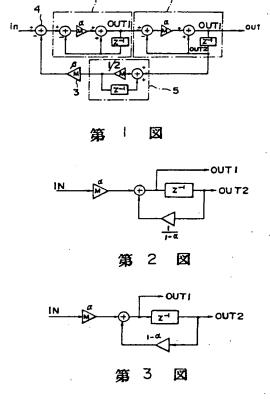
第12Aおよび第12B図は、第10図のディ ジタルコントロールドフィルタの入出力波形例を 示す図である。.

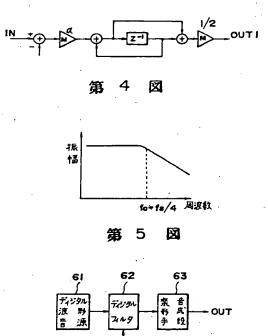
1-1. 1-2:単位フィルタ (ディジタルー次ローパスフィルタ)

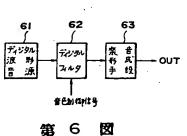
3, M:乗算器

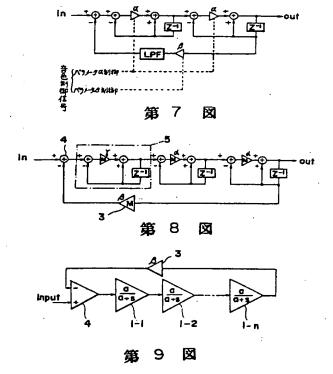
4. 「+」:減算器

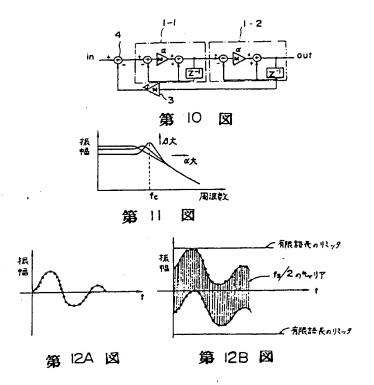
5:第2のローパスフィルタ(挿入フィルタ)











This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:
☐ BLACK BORDERS
☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
FADED TEXT OR DRAWING
☐ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
☐ GRAY SCALE DOCUMENTS
☐ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
☐ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.